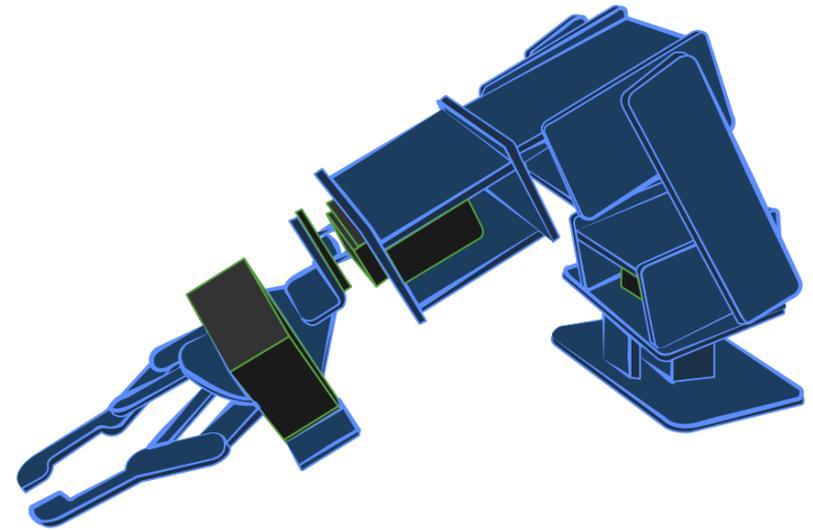
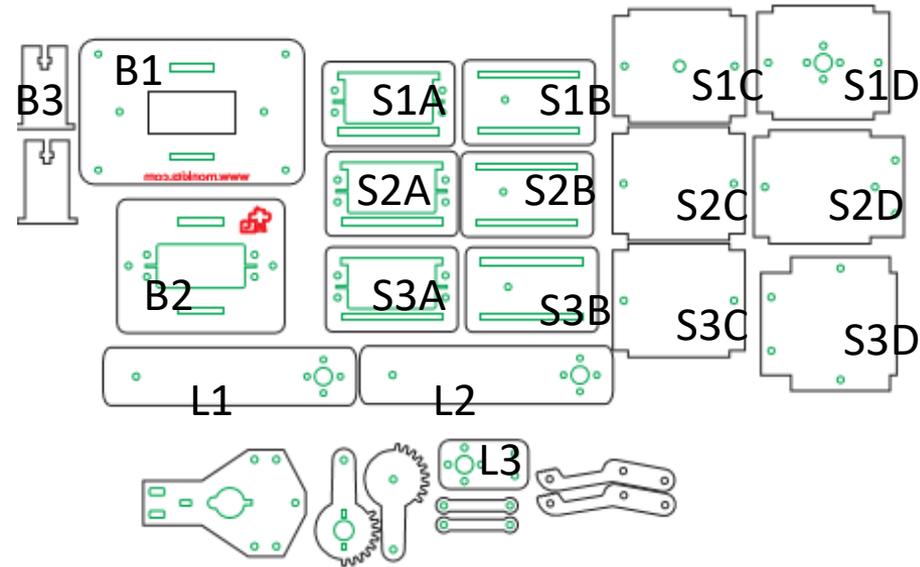
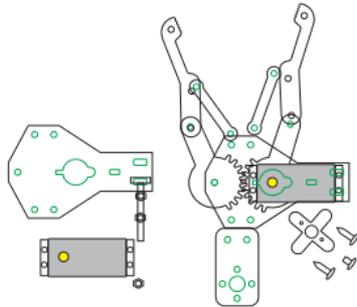


## MK-RB ESTRUCTURA PARA ROBOT

Para armar el robot siga las imágenes comenzando el armado desde la base



## GRIPPER

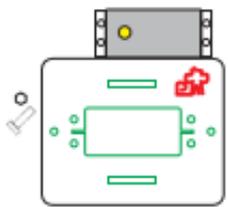


**PRECAUCION:** No apretar demasiado los tornillos o puede romper el acrílico, al ensamblar tener cuidado de no forzar las piezas.

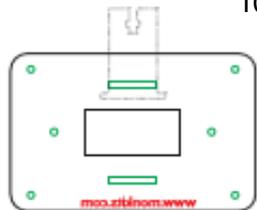
Al terminar de armar tu robot puedes usar una gota de Kola Loka en las uniones de los chasis de tu servo para fijarlos, procura no colocarla en las partes móviles.



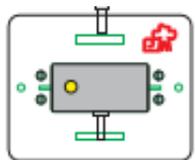
HECHO EN MÉXICO POR  
MONKITS  
ventas@monkits.com



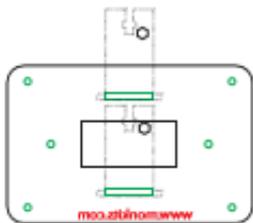
1.-Fija el servo de la base en B2 con lo tornillos de 10mm



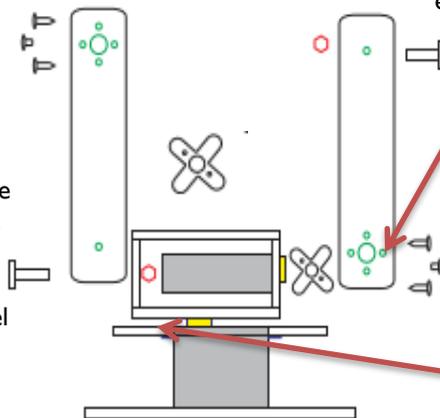
2.-Inserta B3 en B1 por la parte inferior



3.-Coloca B2 con el servo en B1 fijándolo con los tornillos de 10mm y las tuercas de 3mm insertándolas en la ranura de B3.

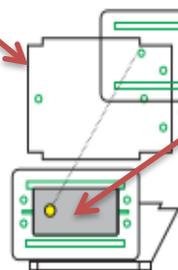


4.-Coloca una estrella o círculo que viene con los servos en e eje del servo. Fija en la estrella SID con las pijas y el tornillo central que vienen con el servo

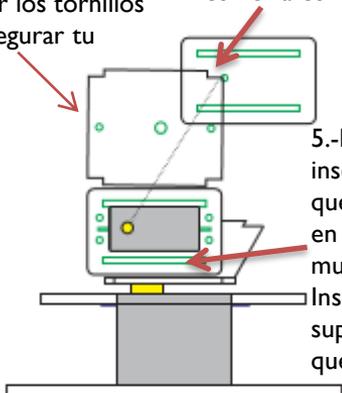


7.-Coloca una estrella o círculo de los servos en el eje del servo, coloca L1 del lado del eje fijándolo con las pijas y el tornillo que viene con los servos y L2 invertido del lado del chasis usando un tornillo de 3mm y la tuerca de Nylon,

9.-Inserta S2B en S2C Y S2D, asegúrate que el orificio de S2B coincida con el lado del eje del servo



5.-Fija un servo en S1A e insértalo en SID procurando que quede la separación mayor en la parte inferior como muestra la figura. Inserta SIC en S1A en la parte superior , asegúrate que es la que tiene un orificio central,

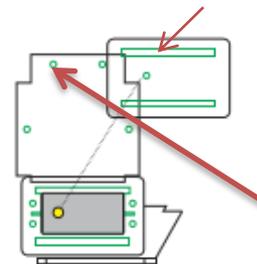


6.-Inserta S1B en S1C Y SID, asegúrate que el orificio de S1B coincida con el lado del eje del servo

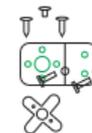
8.-Fija un servo en S2A e insértalo en S2C Inserta S2D en S2A en la parte superior asegúrate que la parte larga con dos orificios quede opuesta al eje del servo.

10.-Coloca una estrella o círculo de los servos en el eje del servo, fija es servo en L1 y L2 como en el paso 7

12.-Inserta S3B en S3C Y S3D, la parte larga de S3D deberá sobresalir de S3B, asegúrate que el orificio de S3B coincida con el lado del eje del servo .

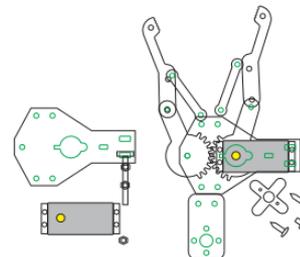


11.-Fija un servo en S3A e insértalo en S3C Inserta S3D en S3A en la parte superior asegúrate que la parte larga con dos orificios quede opuesta al servo



13.-Coloca una estrella o círculo de los servos en el eje del servo y fija L3 usando las pijas y tornillo del servo

14.-Fija el servo 3 al brazo con los tornillos de 3mm y las tuercas ayudándote de una pinza.



15.- Arma el gripper colocando primero el servo en la base del gripper, utiliza los tornillos de 25mm , inserta los tornillos en la base y fijalos con una tuerca, después coloca una segunda tuerca antes de meter el gripper en los tornillos, fija con una tercer tuerca el gripper. Arma como en la figura usando los tornillos de 3mm y las tuercas de Nylon. Fija el gripper a L3.